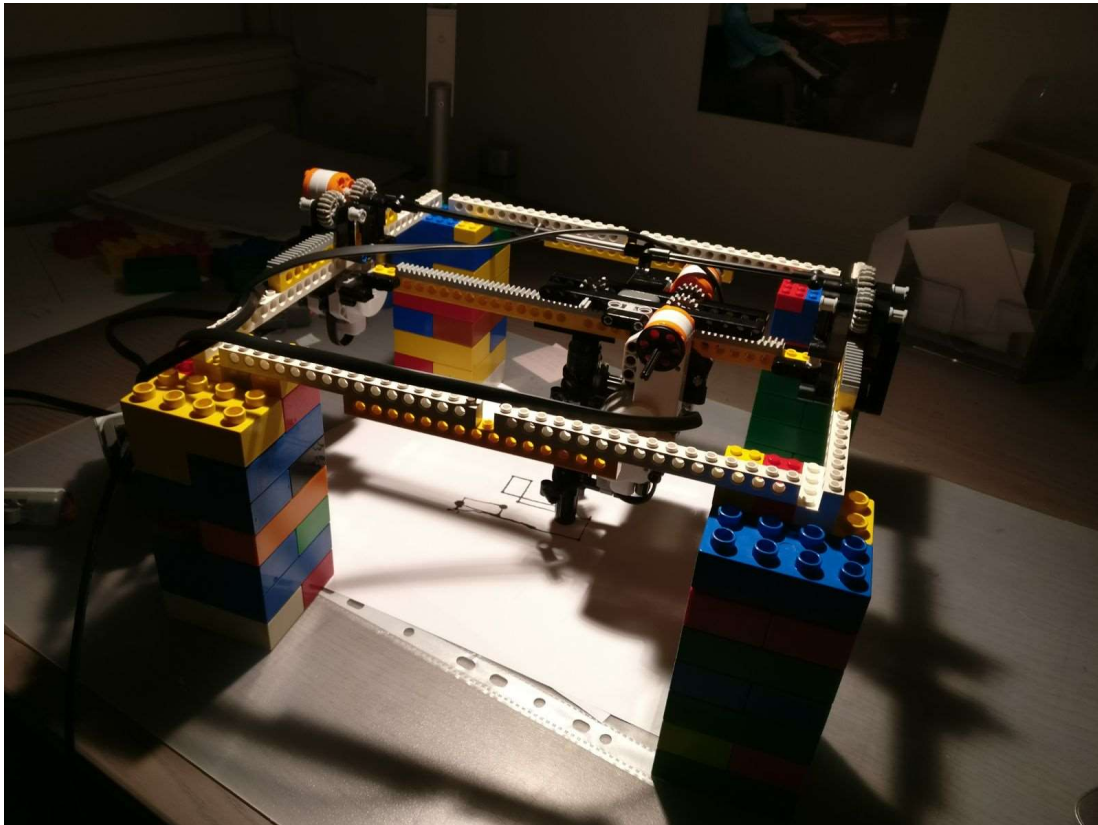


Viikkoraportti 3

Aloitin viikon rakentamalla robotin käytännössä valmiiksi, joten jäljellä on käytännössä ohjelmointia. Robotti osaa piirtää kaksiulotteisesti, ja jälki on mielestäni hyvää. Rakentaminen oli yllättävän monimutkaista, mutta olen tyytyväinen lopputulokseen. Tässä video, jossa näkyy robotti käsin ohjattuna:

<https://photos.app.goo.gl/8AbhFHmfWV7Yva7f2>

Ja kuva robotista tässä vaiheessa:



Kynä nyt huomattavasti tukevammin kiinni robotissa. Käytin kiinnitykseen ponnareita, jolloin kynä joustaa sopivasti tarvittaessa, mutta pysyy hyvin kiinni.

Hieman yli vuorokauden edellisen palautuksen jälkeen lähdin matkoille, joten en pystynyt kehittämään piirtotoiminnallisuutta. Siitä huolimatta loin valmiiksi luokan Ristinolla, jolla voi myöhemmin kehittää ristinollapelin piirtäjällä ajettavaksi. Tämä voi toimia hauskana lisäominaisuutena robotilla.

Nyt tavoitteeni on luoda metodi, jolla robotti piirtää viivan koordinaatiston avulla. Tämä on väistämätöntä, jotta piirturi ylipäätään voisi toimia.

Nykyisellään ristinollaa voi kokeilla tilapäisen testiohjelman avulla. `java.util.Scanner` ei jotain syystä vaikuta toimivan vanhassa Eclipsessä, joten kopioin luokat netbeansiin, ja kokeilin niitä siellä. Tämä tuntui hankalalta, mutta en keksinyt muuta tapaa testaamiseen.

Sähelsin jonkin verran githubin kanssa, mutta enköhän opi sitä käyttämään ennemmin tai myöhemmin.

Aikaa kului noin yhdeksän tuntia.